



(12) **EUROPÄISCHE PATENTANMELDUNG**

(43) Veröffentlichungstag:
01.03.2006 Patentblatt 2006/09

(51) Int Cl.:
A61B 19/00 (2006.01)

(21) Anmeldenummer: **04020625.2**

(22) Anmeldetag: **31.08.2004**

(84) Benannte Vertragsstaaten:
**AT BE BG CH CY CZ DE DK EE ES FI FR GB GR
HU IE IT LI LU MC NL PL PT RO SE SI SK TR**
Benannte Erstreckungsstaaten:
AL HR LT LV MK

(72) Erfinder:
• **Kraus, Florian**
85540 Haar (DE)
• **Maier, Christian**
81827 München (DE)

(71) Anmelder: **BrainLAB AG**
85551 Kirchheim/Heimstetten (DE)

(74) Vertreter: **Schwabe - Sandmair - Marx**
Stuntzstrasse 16
81677 München (DE)

(54) **Fluoroskopiebild-Verifizierung**

(57) Die Erfindung betrifft ein Verfahren zur Verifizierung der Registrierung eines Fluoroskopiebildes mit den folgenden Schritten:

- mit Hilfe eines Fluoroskopiegerätes wird eine Fluoroskopieaufnahme erstellt;
- die Fluoroskopieaufnahme (2) wird mittels auf ihr abgebildeter Markierungspunkte (6') auf vorakquirierte Körperbilddaten eines computergestützten, medizinischen Navigationssystems (4, 5) registriert, wobei die Markierungspunkte (6') Abbilder von Markierungen (6) an der Strahlungsquelle sind;
- eine künstliche Landmarkenanordnung (1), die im

Navigationssystem (4, 5) geortet und verfolgt werden kann, wird in den Strahlengang des Fluoroskopiegerätes eingebracht, und ihre Raumposition zum Zeitpunkt der Erstellung der Fluoroskopieaufnahme wird erfasst und gespeichert, und

- die Übereinstimmung des Bildschattens (1') der künstlichen Landmarkenanordnung (1) mit der im Navigationssystem wiedergegebenen Position dieser Landmarkenanordnung (1) zum Zeitpunkt der Erstellung der Aufnahme wird mittels der Ausgabeinheit (7) des Navigationssystems geprüft.

Ferner betrifft sie ein Vorrichtungssystem zur Durchführung des Verfahrens.

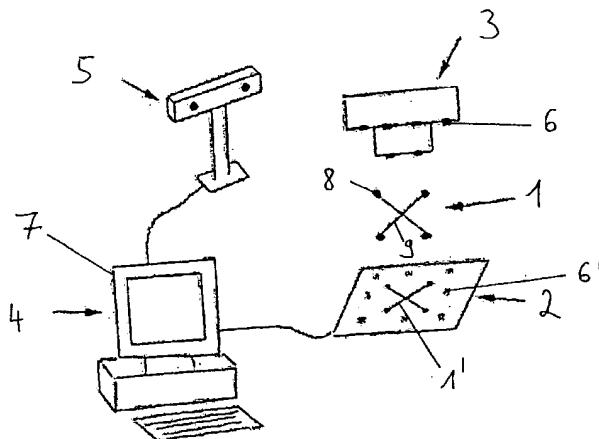


Fig. 1

Beschreibung

[0001] Die vorliegende Erfindung betrifft ein Verfahren zur Verifizierung der Registrierung eines Fluoroskopiebildes. Insbesondere betrifft die Erfindung die Verifizierung der Akquirierungsgenauigkeit eines Fluoroskopiebildes, das innerhalb einer fluoroskopiebasierten Navigationssoftware registriert wird.

[0002] Fluoroskopiebilder werden beispielsweise mit Hilfe eines C-Bogen-Fluoroskopiegerätes akquiriert und können an ein Navigationssystem übergeben werden, welches diese Bilder als Basis für die bildunterstützte bzw. bildgeführte Chirurgie verwendet. Eine Voraussetzung für die genaue bildgeführte bzw. bildunterstützte Chirurgie liegt darin, eine räumliche Korrelation zwischen der virtuellen Darstellung der Patienten- oder Körperdaten mit der tatsächlichen Anatomie des Patienten herzustellen. Dieses Verfahren wird Registrierung genannt. Die vorliegende Erfindung gestattet es, die Genauigkeit dieses Registrierungsprozesses für Fluoroskopiebilder zu verifizieren.

[0003] Notwendig wird dies, weil bei dem genannten Registrierungsverfahren Fehler auftreten können. Oftmals wird die Registrierung dadurch erzielt, dass sich Markierungen auf den Fluoroskopiebildern abbilden, welche in bekannter Position an einem Aufsatz der C-Bogen-Strahlungsquelle angeordnet sind. Falls sich dabei aber nicht eine ausreichende Anzahl von Markern abbildet, oder die Abbildung ungenau ist, kann es zu Registrierungsfehlern kommen.

[0004] Die US-Patente Nr. 6,697,664; 6,675,040 und 6,662,036 enthalten Beschreibungen über das Prinzip der Fluoroskopie-Navigation, geben jedoch keine Lösungen für die oben aufgezeigten Probleme.

[0005] Es ist die Aufgabe der vorliegenden Erfindung, ein Verfahren zur Verifizierung der Registrierung eines Fluoroskopiebildes bereitzustellen, welches eine verlässliche und genaue Navigation und bildunterstützte bzw. bildgeführte Chirurgie ermöglicht. Diese Aufgabe wird durch ein Verfahren gemäß dem Anspruch 1 gelöst.

[0006] Ferner stellt die Erfindung noch ein Vorrichtungssystem zur Verifizierung der Registrierung eines Fluoroskopiebildes gemäß dem Anspruch 4 zur Verfügung, und sie betrifft weiterhin ein Programm, das, wenn es auf einem Computer läuft oder in einem Computer geladen ist, den Computer veranlasst, ein oben genanntes Verfahren durchzuführen bzw. ein Computerprogramm-Speichemedium, das ein solches Programm aufweist. Die Unteransprüche definieren bevorzugte Ausführungsformen der Erfindung.

[0007] Die mit der Erfindung erzielbaren Vorteile beruhen, was das Verfahren betrifft, auf der Durchführung der folgenden Schritte:

- mit Hilfe eines Fluoroskopiegerätes wird eine Fluoroskopieaufnahme erstellt;
- die Fluoroskopieaufnahme wird mittels auf ihr abgebildeter Markierungspunkte auf vorakquirierte Kör-

perbilddaten eines computergestützten, medizinischen Navigationssystems registriert, wobei die Markierungspunkte Abbilder von Markierungen an der Strahlungsquelle sind;

- eine künstliche Landmarkenanordnung, die im Navigationssystem geortet und verfolgt werden kann, wird in den Strahlengang des Fluoroskopiegerätes eingebracht, und ihre Raumposition zum Zeitpunkt der Erstellung der Fluoroskopieaufnahme wird erfasst und gespeichert, und
- die Übereinstimmung des Bildschattens der künstlichen Landmarkenanordnung mit der im Navigationssystem wiedergegebenen Position dieser Landmarkenanordnung zum Zeitpunkt der Erstellung der Aufnahme wird mittels der Ausgabeeinheit des Navigationssystems geprüft.

[0008] Die Verwendung der künstlichen Landmarkenanordnung und die Prüfung der Übereinstimmung ihres Bildschattens mit der im Navigationssystem wiedergegebenen Position ermöglicht eine Verifizierung der Registrierungsgenauigkeit unabhängig von der ansonsten verwendeten Patienten-Registrierungs- und Tracking-Ausstattung. Dabei ist es im Rahmen der Erfindung nicht notwendig, dass die Position der Landmarkenanordnung dieselbe bleibt, es kann also darauf verzichtet werden, die Landmarkenanordnung mit Hilfe komplizierter Gerätschaften zu befestigen, die bei der gesamten Tätigkeit im Wege wären. Die Erfindung gestattet wegen der Speicherung der Raumposition der Landmarkenanordnung auch deren Verschiebung oder Entfernung nach der Bilderstellung. Dies macht es beispielsweise möglich, die künstliche Landmarkenanordnung einfach auf den Patienten aufzulegen, während die Verifizierungsaufnahme erstellt wird, da Verschiebungen der Haut oder der Abdeckung des Patienten und damit einhergehende Verschiebungen der Landmarkenanordnung die Verifizierung nicht negativ beeinflussen. Es ist somit auch nicht mehr nötig, die Landmarkenanordnung fest an einem freigelegten Knochen anzuordnen, so dass die Erfindung einen minimal invasiven oder sogar nichtinvasiven Weg zur Verifizierung der Registrierungsgenauigkeit eines Fluoroskopiebildes bietet.

[0009] Ein zusätzlicher Vorteil besteht noch darin, dass die Verwendung der künstlichen Landmarkenanordnung eine Fluoroskopiebild-Verifizierung auch dann gestattet, wenn eine herkömmliche Verifizierung oder Registrierung mit Hilfe von natürlichen Landmarken nicht möglich ist oder nur möglich wäre, wenn weitere invasive Eingriffe gemacht würden. Dies gilt beispielsweise für die Registrierung in Weichteilen oder an langen Knochen im Zwischenbereich des Knochens, wo sinnvoll keine natürlichen Landmarken akquiriert werden können.

[0010] Wenn bei dem erfindungsgemäßen Verfahren eine mangelnde Übereinstimmung festgestellt wird, kann erfindungsgemäß die Erstellung einer neuen Fluoroskopieaufnahme angefordert oder ausgelöst werden. Wie schon oben erwähnt, ist es im Rahmen der vorliegenden

Erfindung von Vorteil, wenn die künstliche Landmarkenanordnung wieder entfernbar in den Strahlengang des Fluoroskopiegeräts eingebracht wird. Die weitere Navigation (bildunterstützte Chirurgie) kann mit Hilfe einer gesondert bereitgestellten Navigationsreferenz (Referenzstem) durchgeführt werden.

[0011] Das erfindungsgemäße Vorrichtungssystem zur Verifizierung der Registrierung eines Fluoroskopiebildes, das mit Hilfe eines Fluoroskopiegeräts erstellt wurde, weist auf:

- Markierungen an der Strahlungsquelle des Fluoroskopiegeräts, die auf einer Fluoroskopieaufnahme als Markierungspunkt-Abbilder abgebildet werden;
- ein computergestütztes, medizinisches Navigationssystem, mittels dem die Fluoroskopieaufnahme auf vorakquirierte Körperbilddaten registriert wird; gekennzeichnet durch
- eine vom Navigationssystem ortbare und verfolgbare, künstliche Landmarkenanordnung, die bei der Erstellung der Fluoroskopieaufnahme in den Strahlengang des Fluoroskopiegeräts einbringbar ist; durch
- eine Ausgabereinheit des Navigationssystems zur Überprüfung der Übereinstimmung des Bildschattens der künstlichen Landmarkenanordnung mit der im Navigationssystem wiedergegebenen Position dieser Landmarkenanordnung; und durch
- eine Speichereinrichtung, welche die Raumposition der Landmarkenanordnung bei der Erstellung der Fluoroskopieaufnahme durch das Navigationssystem erfasst und speichert.

[0012] Die Speichereinrichtung kann Teil der Computereinheit des Navigationssystems sein. Dies ist sinnvoll, weil das Navigationssystem selbst auch die Position der Landmarkenanordnung mit Hilfe eines Trackingsystems orten bzw. verfolgen wird. In diesem Zusammenhang wird klar, dass gemäß einer bevorzugten Ausführungsform der Erfindung die künstliche Landmarkenanordnung Referenzmarker aufweisen kann, die an einer Haltestruktur angeordnet sind und von der Tracking- bzw. Kameraeinheit des Navigationssystems positionell bestimmt und verfolgt werden können, wobei die Landmarkenanordnung insbesondere im Navigationssystem vorkalibriert bzw. der Geometrie nach bekannt ist.

[0013] Die Haltestruktur besteht vorzugsweise aus einem mittels Röntgenstrahlung abbildbaren, insbesondere für Röntgenstrahlung teil- oder undurchlässigem Material, oder sie weist ein solches Material auf. Bei einer bevorzugten Ausführungsform ist die Haltestruktur kreuzförmig mit Referenzmarkern an den Außenenden ausgebildet.

[0014] Die Erfindung wird im Weiteren anhand einer Ausführungsform näher erläutert. Die Erfindung kann alle hierin beschriebenen Merkmale einzeln oder in jeder Kombination umfassen, und die einzige beiliegende Figur, auf die nunmehr Bezug genommen wird, zeigt schematisch ein erfindungsgemäßes Vorrichtungssy-

stem.

[0015] In der Figur 1 ist schematisch ein chirurgisches Navigationssystem dargestellt, dessen Computereinheit das Bezugszeichen 4 und dessen Kamera- bzw. Trackingeinheit das Bezugszeichen 5 trägt. Das Navigationssystem weist eine Bildschirmausgabe 7 auf.

[0016] Mit dem Navigationssystem wird die Fluoroskopieeinrichtung überwacht, von der in Figur 1 nur ein Aufsatz 3 dargestellt ist, der an der Strahlungsquelle des nicht gezeigten Fluoroskopiegeräts angebracht ist. Der Aufsatz 3 weist Markierungen 6 auf, die sich bei der Erstellung einer Fluoroskopieaufnahme 2 auf dieser als Markierungen 6' abbilden. Durch eine im Navigationsteam bekannte und vorkalibrierte Anordnung verschiedener Markierungen 6, auch auf verschiedenen Ebenen, lässt sich die dargestellte Fluoroskopieaufnahme zunächst schon prinzipiell im Navigationssystem registrieren, das heißt ihr Bildinhalt kann mit den Daten, die dem Navigationssystem zur Verfügung stehen, in räumliche Korrelation gebracht werden. Dazu wird vorteilhafter Weise auch die räumliche Position des nicht dargestellten Fluoroskopiegeräts im Navigationssystem bestimmt, wenn die Aufnahme ausgelöst wird.

[0017] Ferner ist in Figur 1 noch die künstliche Landmarkenanordnung 1 dargestellt, die im Strahlengang zwischen dem Aufsatz 3 und der Aufnahme 2 liegt. Sie weist eine kreuzförmige Haltestruktur 9 auf, an deren Enden Marker bzw. Referenzmarker 8 angebracht sind, welche durch das Navigationssystem, insbesondere durch die Kameraeinrichtung 5 positionell bestimmt und verfolgt werden können.

[0018] Die künstliche Landmarkenanordnung 1 wird als 1' auf der Fluoroskopieaufnahme 2 abgebildet. Die Anordnung der Referenzmarker 8 an der Landmarkenanordnung 1 wird durch das stereotaktische chirurgische System bzw. das Navigationssystem 4, 5 eindeutig wiedererkannt; vorteilhafterweise stellt sie eine eindeutig identifizierbare Anordnung dar, deren Geometrie im Navigationssystem hinterlegt ist.

[0019] Wie oben schon angedeutet, wird mittels der Markierungen 6 eine räumliche Relation zwischen der Fluoroskopieaufnahme 2 und dem Aufsatz 3 (und damit dem Fluoroskopiegerät) bestimmt. Diese räumliche Relation wird verwendet, um die Landmarkenanordnung 1 virtuell darzustellen.

[0020] Um nun die Genauigkeit der räumlichen Relation zwischen der Aufnahme 2 und dem Aufsatz 3 zu verifizieren, wird die Landmarkenanordnung 1 auf der Aufnahme 2 abgebildet und eine virtuelle Darstellung der Landmarkenanordnung 1 wird mittels des Navigationssystems und auf der Bildschirmausgabe 7 dem Abbild der Anordnung 1 auf der Aufnahme 2 überlagert. Ein Vergleich der beiden Darstellungen gestattet eine Genauigkeitsprüfung, das heißt, wenn das Abbild der Anordnung 1 mit seinem virtuellen Bild aus dem Navigationssystem übereinstimmt, ist die Aufnahme ausreichend genau. Wenn dies nicht der Fall ist, muss die Aufnahme wiederholt werden.

[0021] Darüber hinaus wird eine Bewegung der Landmarkenanordnung 1 bezüglich des Aufsatzes 3, die nach der Bilderstellung erfolgt, die Verifizierung nicht beeinträchtigen, da die Raumposition der Landmarkenanordnung zum Zeitpunkt der Bilderstellung durch das Navigationssystem erkannt (mittels der Referenzmarker 8, die durch die Trackingeinrichtung 5 verfolgt werden) und gespeichert wird. Auf diese Weise muss die Landmarkenanordnung 1 bei der Bildakquirierung und der Bildverifizierung nicht unbedingt in derselben Position sein; sie kann nach der Verifizierung entfernt werden. Die weitere Navigation (bildunterstützte Chirurgie) kann mit Hilfe einer gesondert bereitgestellten Navigationsreferenz (Referenzstern) durchgeführt werden.

Patentansprüche

1. Verfahren zur Verifizierung der Registrierung eines Fluoroskopiebildes mit den folgenden Schritten:

- mit Hilfe eines Fluoroskopiegerätes wird eine Fluoroskopieaufnahme erstellt;
- die Fluoroskopieaufnahme (2) wird mittels auf ihr abgebildeter Markierungspunkte (6') auf vorakquirierte Körperbilddaten eines computergestützten, medizinischen Navigationssystems (4, 5) registriert, wobei die Markierungspunkte (6') Abbilder von Markierungen (6) an der Strahlungsquelle sind;
- eine künstliche Landmarkenanordnung (1), die im Navigationssystem (4, 5) geortet und verfolgt werden kann, wird in den Strahlengang des Fluoroskopiegerätes eingebracht, und ihre Raumposition zum Zeitpunkt der Erstellung der Fluoroskopieaufnahme wird erfasst und gespeichert, und
- die Übereinstimmung des Bildschattens (1') der künstlichen Landmarkenanordnung (1) mit der im Navigationssystem wiedergegebenen Position dieser Landmarkenanordnung (1) zum Zeitpunkt der Erstellung der Aufnahme wird mittels der Ausgabeeinheit (7) des Navigationssystems geprüft.

2. Verfahren nach Anspruch 1, bei dem, wenn eine mangelnde Übereinstimmung festgestellt wird, die Erstellung einer neuen Fluoroskopieaufnahme angefordert oder ausgelöst wird.

3. Verfahren nach einem der Ansprüche 1 oder 2, bei dem die künstliche Landmarkenanordnung wieder entfernbar in den Strahlengang des Fluoroskopiegerätes eingebracht wird.

4. Vorrichtungssystem zur Verifizierung der Registrierung eines Fluoroskopiebildes, das mit Hilfe eines Fluoroskopiegerätes erstellt wurde, mit

- Markierungen (6) an der Strahlungsquelle des Fluoroskopiegerätes, die auf einer Fluoroskopieaufnahme (2) als Markierungspunkt-Abbilder (6') abgebildet werden;
- einem computergestützten, medizinischen Navigationssystem (4, 5) mittels dem die Fluoroskopieaufnahme auf vorakquirierte Körperbilddaten registriert wird; **gekennzeichnet durch**
- eine vom Navigationssystem (4, 5) ortbare und verfolgbare, künstliche Landmarkenanordnung (1), die bei der Erstellung der Fluoroskopieaufnahme in den Strahlengang des Fluoroskopiegerätes einbringbar ist; **durch**
- eine Ausgabeeinheit (7) des Navigationssystems zur Überprüfung der Übereinstimmung des Bildschattens (1') der künstlichen Landmarkenanordnung (1) mit der im Navigationssystem wiedergegebenen Position dieser Landmarkenanordnung (1); und **durch**
- eine Speichereinrichtung, welche die Raumposition der Landmarkenanordnung (1) bei der Erstellung der Fluoroskopieaufnahme **durch** das Navigationssystem (4, 5) erfasst und speichert.

5. Vorrichtungssystem nach Anspruch 4, **dadurch gekennzeichnet, dass** die Speichereinrichtung ein Teil einer Computereinheit des Navigationssystems (4, 5) ist.

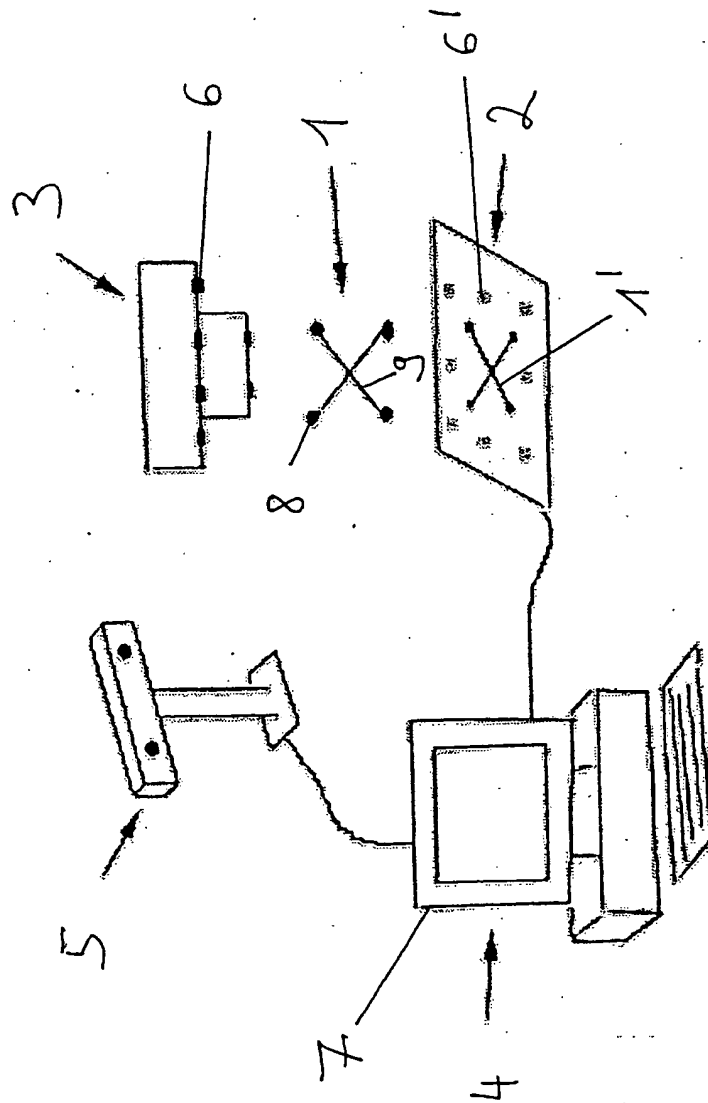
6. Vorrichtungssystem nach Anspruch 4 oder 5, **dadurch gekennzeichnet, dass** die künstliche Landmarkenanordnung (1) Referenzmarker (8) aufweist, die an einer Haltestruktur (9) angeordnet sind und von der Tracking- bzw. Kameraeinheit (5) des Navigationssystems positionell bestimmt und verfolgt werden können, wobei die Landmarkenanordnung insbesondere im Navigationssystem vorkalibriert bzw. der Geometrie nach bekannt ist.

7. Vorrichtungssystem nach Anspruch 6, **dadurch gekennzeichnet, dass** die Haltestruktur (9) aus einem mittels Röntgenstrahlung abbildbaren, insbesondere für Röntgenstrahlung teil- oder undurchlässigen Material besteht oder ein solches Material aufweist.

8. Vorrichtungssystem nach Anspruch 6 oder 7, **dadurch gekennzeichnet, dass** die Haltestruktur (9) kreuzförmig mit Referenzmarkern (8) an den Außenenden ausgebildet ist.

9. Programm, das, wenn es auf einem Computer läuft oder in einem Computer geladen ist, den Computer veranlasst, ein Verfahren gemäß einem der Ansprüche 1 bis 3 bis durchzuführen.

10. Computerprogramm-Speichermedium, das ein Programm nach Anspruch 9 aufweist.



11
11 11



Europäisches
Patentamt

EUROPÄISCHER RECHERCHENBERICHT

Nummer der Anmeldung
EP 04 02 0625

EINSCHLÄGIGE DOKUMENTE			
Kategorie	Kennzeichnung des Dokuments mit Angabe, soweit erforderlich, der maßgeblichen Teile	Betrifft Anspruch	KLASSIFIKATION DER ANMELDUNG (Int.Cl.7)
X,D	US 6 697 664 B2 (KIENZLE THOMAS C ET AL) 24. Februar 2004 (2004-02-24) * Spalte 4, Zeile 10 - Zeile 61 * * Spalte 6, Zeile 31 - Zeile 37 * * Spalte 8, Zeile 2 - Zeile 19 * * Spalte 8, Zeile 62 - Spalte 9, Zeile 3 * * Spalte 9, Zeile 20 - Zeile 25 * * Spalte 10, Zeile 35 - Zeile 58 * * Spalte 11, Zeile 23 - Zeile 51 * * Spalte 12, Zeile 25 - Zeile 43 * * Spalte 15, Zeile 16 - Zeile 30 * * Spalte 17, Zeile 35 - Zeile 44 * * Spalte 23, Zeile 30 - Spalte 24, Zeile 24 *	1-10	A61B19/00
A	----- US 2004/015176 A1 (COSMAN ERIC R) 22. Januar 2004 (2004-01-22) * Seite 6 *	1-10	
A	----- US 5 951 475 A (GUEZIEC ET AL) 14. September 1999 (1999-09-14) * Zusammenfassung *	1-10	RECHERCHIERTE SACHGEBIETE (Int.Cl.7)
A,D	----- US 6 662 036 B2 (COSMAN ERIC R) 9. Dezember 2003 (2003-12-09) * Abbildung 2 *	1-10	A61B
Der vorliegende Recherchenbericht wurde für alle Patentansprüche erstellt			
Recherchenort München		Abschlußdatum der Recherche 27. Januar 2005	Prüfer Rodríguez Cossío, J
KATEGORIE DER GENANNTEN DOKUMENTE X : von besonderer Bedeutung allein betrachtet Y : von besonderer Bedeutung in Verbindung mit einer anderen Veröffentlichung derselben Kategorie A : technologischer Hintergrund O : nichtschriftliche Offenbarung P : Zwischenliteratur		T : der Erfindung zugrunde liegende Theorien oder Grundsätze E : älteres Patentdokument, das jedoch erst am oder nach dem Anmeldedatum veröffentlicht worden ist D : in der Anmeldung angeführtes Dokument L : aus anderen Gründen angeführtes Dokument ----- & : Mitglied der gleichen Patentfamilie, übereinstimmendes Dokument	

EPO FORM 1593 (03.02.2004)

**ANHANG ZUM EUROPÄISCHEN RECHERCHENBERICHT
 ÜBER DIE EUROPÄISCHE PATENTANMELDUNG NR.**

EP 04 02 0625

In diesem Anhang sind die Mitglieder der Patentfamilien der im obengenannten europäischen Recherchenbericht angeführten Patentedokumente angegeben.

Die Angaben über die Familienmitglieder entsprechen dem Stand der Datei des Europäischen Patentamts am
 Diese Angaben dienen nur zur Unterrichtung und erfolgen ohne Gewähr.

27-01-2005

Im Recherchenbericht angeführtes Patentedokument	Datum der Veröffentlichung	Mitglied(er) der Patentfamilie	Datum der Veröffentlichung
US 6697664 B2	01-11-2001	US 6285902 B1	04-09-2001
		US 2001036245 A1	01-11-2001
		AU 3857900 A	29-08-2000
		EP 1158891 A2	05-12-2001
		WO 0047103 A2	17-08-2000
US 2004015176 A1	22-01-2004	US 2003078595 A1	24-04-2003
		WO 2004075716 A2	10-09-2004
US 5951475 A	14-09-1999	KEINE	
US 6662036 B2	12-12-2002	US 2002065461 A1	30-05-2002
		US 5848967 A	15-12-1998
		US 2002188194 A1	12-12-2002
		US 2004122311 A1	24-06-2004
		US 6351661 B1	26-02-2002
		US 6405072 B1	11-06-2002
		US 5662111 A	02-09-1997
		US 6006126 A	21-12-1999
		US 6675040 B1	06-01-2004
		US 2004138556 A1	15-07-2004
		US 6275725 B1	14-08-2001
		US 6143003 A	07-11-2000
		US 5947981 A	07-09-1999
		US 2002016600 A1	07-02-2002
		US 2002032453 A1	14-03-2002

EPO FORM P0481

Für nähere Einzelheiten zu diesem Anhang : siehe Amtsblatt des Europäischen Patentamts, Nr.12/82